

DMDT506T

使用手册

DMDT506T是我公司自主研发的一驱二的三相步进电机细分驱动器，具有高性能、低价格的特点，适合电流在5.8A以下，外径56~86mm的各种型号的三相混合式步进电机。由于采用纯正弦波电流控制技术，使用同样的电机时可以有比其它驱动方式有更低的电机运行噪音及发热。其细分功能使步进电机低频振动减小，噪声降低，同时有助于运转精度提高。

产品特点

- 纯正弦波电流控制技术，电机运行噪音低、发热小；
- 光隔离差分信号输入，与TTL信号兼容，脉冲频率可达200KHz；
- 供电电压可达50V，具有过压，过热等保护功能；
- 电流设定方便，最大驱动电流5.8A/相（峰值）；
- 设置16档细分数，最高分辨率10000/转；
- 外形小巧，安装方便。

应用范围

- 数控机床
 - 普通医疗仪器
 - 专用焊接设备
 - 小型雕刻机
 - 激光打标机
 - 气动打标机
 - 激光切割机
 - 机械手
- 等各种中小型自动化设备和仪器。

使用前请仔细阅读本手册，以免损坏驱动器

左排端子

| 引脚号 | 信号 | 功能 |
|-----|-------------|---|
| 3、7 | TPUL PUL | 脉冲信号：此光隔输入端的每一个脉冲上升沿驱动电机一次步进，步进量取决于细分数设置。 |
| 2、6 | TDIR DIR | 方向信号：此光隔输入端用于改变电机的转向，实际转向还取决于电机绕组的联接情况。 |
| 4 | COM | 光隔电源：+5VDC为各光隔输入端提供电流，也可用更高的电源电压，但应采取限流措施使流过光隔的电流不超过15mA。 |
| 1、5 | TENA ENA | 使能信号：此光隔输入端用于使能/禁止驱动器的输出部分，低电平时电机相电流被切断，转子处于自由状态（即脱机）；高电平（开路时）为使能状态。但此输入端并不能屏蔽脉冲输入，因此，当重新使其为使能状态时，驱动输出将根据禁止期间所接收的脉冲数发生改变。 |

注：+5V为各光隔输入端提供电流，也可用更高的电源电压，但应采取限流措施使流过光隔的电流不超过15mA。

右排端子

| 引脚号 | 信号 | 功能 |
|-----|------|-------------------------|
| 1、4 | TU、U | 电机TU/U相 |
| 2、5 | TV、V | 电机TV/V相 |
| 3、6 | TW、W | 电机TW/W相 |
| 7 | DC+ | 直流电源正极，电压范围+12V ~ +50V。 |
| 8 | DC- | 直流电源地 |

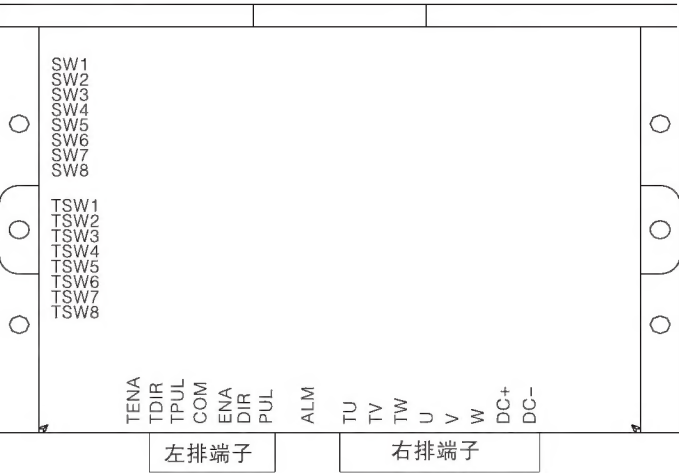
注：上电前请确认供电电源的接线是否正确，以免损坏驱动器；不允许带电插拔电源及电机线端子。

电气参数

(Tj=25℃)

| 说明 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-----------|-----|-----|-----|-----|
| 输出相电流(峰值) | 1.8 | - | 5.8 | A |
| 电源电压（直流） | 12 | 36 | 50 | V |
| 逻辑输入电流 | 6 | 10 | 30 | mA |
| 步进脉冲频率 | 0 | - | 200 | KHz |
| 绝缘电阻 | 500 | - | - | MΩ |

引脚排列及说明



| 左排端子 | | 右排端子 | |
|------|------|------|-----|
| 引脚序号 | 信号 | 引脚序号 | 信号 |
| 1 | TENA | 1 | TU |
| 2 | TDIR | 2 | TV |
| 3 | TPUL | 3 | TW |
| 4 | COM | 4 | U |
| 5 | ENA | 5 | V |
| 6 | DIR | 6 | W |
| 7 | PUL | 7 | DC+ |
| | | 8 | DC- |

注明：带T字的为另一路电机信号端

机械参数

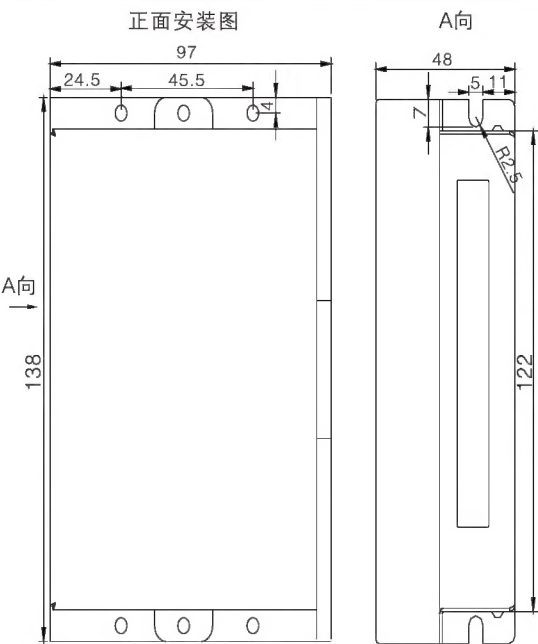


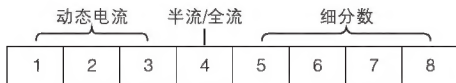
图1.DMDT506T机械尺寸图 单位：毫米

使用环境及参数

| 冷却方式 | | 自然冷却或强制风冷 |
|------|----|-------------------------|
| 使用环境 | 场合 | 尽量避免粉尘、油雾及腐蚀性气体 |
| | 温度 | 0℃ ~ +50℃ |
| | 湿度 | 90% RH以下 |
| | 震动 | 5.9m/s ² Max |
| 保存温度 | | -20℃ ~ +65℃ |
| 重量 | | 约800克 |

设定细分数和输出电流

本驱动器采用4位拨码开关设定细分数、动态电流，详细描述如下：



1、设定细分数

细分数由5、6、7、8四位开关决定，更改细分设置时需要重新上电。

| 细分数 | 步数/转 | SW5 (TSW5) | SW6 (TSW6) | SW7 (TSW7) | SW8 (TSW8) |
|------|-------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| 1 | 200 | on | on | on | on |
| 2 | 400 | off | on | on | on |
| 2.5 | 500 | on | off | on | on |
| 3 | 600 | off | off | on | on |
| 4 | 800 | on | on | off | on |
| 5 | 1000 | off | on | off | on |
| 6 | 1200 | on | off | off | on |
| 8 | 1600 | off | off | off | on |
| 10 | 2000 | on | on | on | off |
| 12.5 | 2500 | off | on | on | off |
| 15 | 3000 | on | off | on | off |
| 20 | 4000 | off | off | on | off |
| 25 | 5000 | on | on | off | off |
| 30 | 6000 | off | on | off | off |
| 40 | 8000 | on | off | off | off |
| 50 | 10000 | off | off | off | off |

2、设定输出电流

拨码开关的1~3位用于设定电机运动时电流(动态电流)，第4位用于设定静止时电流(静态电流)。

(1)动态电流的设定

用3位拨码开关共可设定8个电流级别，参见下表。

输出电流值

| 电流(峰值) | SW1(TSW1) | SW2(TSW2) | SW3(TSW3) | 电流(峰值) | SW1(TSW1) | SW2(TSW2) | SW3(TSW3) |
|--------|-----------|-----------|-----------|--------|-----------|-----------|-----------|
| 1.8A | off | off | off | 4.0A | off | off | on |
| 2.4A | on | off | off | 4.6A | on | off | on |
| 2.9A | off | on | off | 5.2A | off | on | on |
| 3.5A | on | on | off | 5.8A | on | on | on |

(2)、静态电流的设定

静态电流可用第4位开关设定，SW4/TSW4为Off表示静态电流设为动态电流的60%，On表示静态电流与动态电流相同。

电源供给

电源电压在DC12V ~ DC50V之间都可以正常工作，本驱动器最好采用非稳压型直流电源供电，也可以自己采用变压器降压+桥式整流+电容滤波，电容可取6800 μ F或10000 μ F。但注意应使整流后电压纹波峰值不超过50V。供电电压高于55V过压报警。

注意：接线时要注意电源正负切勿反接；最好用非稳压型电源；勿在电源电压波动严重的环境中工作。

电机接线

驱动器和电机采用三线制连接方法，电机绕组有三角形和星形接法，三角形接法，高速性能好，但驱动器电流大（为电机绕组电流的1.73倍）；星形接法电机绕组电流等于驱动器电流。

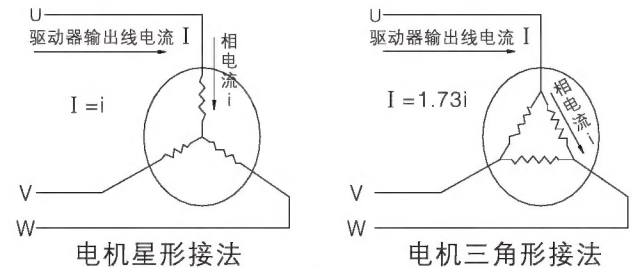


图2. 电机接线

配备不同厂家的电机时，要确定其标称电流的含义，若以电机绕组电流为标称，则在三角形连接时驱动器要设置成相电流的1.73倍；星形接法时，则驱动器要设置成等于或略小于相电流值。

输入接口电路

DMDT506T采用共阳极接法，在驱动器内部均经过光电隔离，接口电路示意图如下：

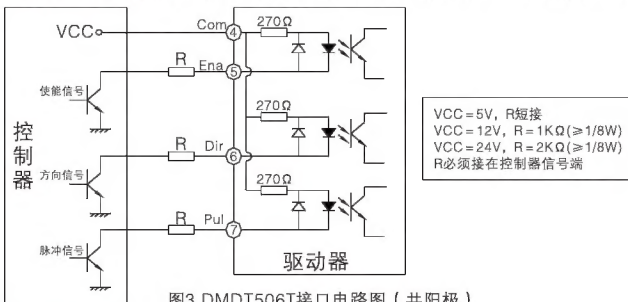


图3.DMDT506T接口电路图（共阳极）

驱动器与电机的匹配

DMDT506T可驱动国内外各厂家的三相混合步进电机，为了取得最满意的驱动效果，需要选取合理的供电电压和设定电流。供电电压的高低决定电机的高速性能，而电流设定值决定电机的输出力矩。

● 供电电压的选定：

一般来说，供电电压越高，电机高速时力矩越大，越能避免高速时丢步。但另一方面，电压太高会导致过压保护，甚至可能损坏驱动器，而且在高压下工作时，低速运动振动较大。

● 输出电流的设定值：

对于同一电机，电流设定值越大时，电机输出力矩越大，但电流大时电机和驱动器的发热也比较严重。所以一般情况是把电流设定成供电电机长期工作时出现温升但不过热时的数值。

注意：电流设定后请运转电机15~30分钟，如电机温升太高，则应降低电流设定值。

输入信号波形和时序

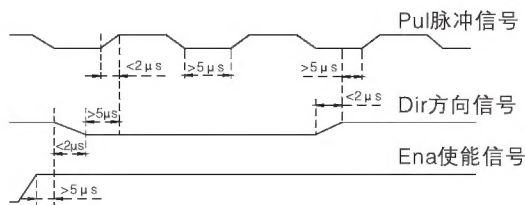


图4. 输入信号波形

驱动器接线

完整的步进电机控制系统应含有步进电机、步进驱动器、供电电源以及控制器（脉冲源）。以下是一典型系统图：

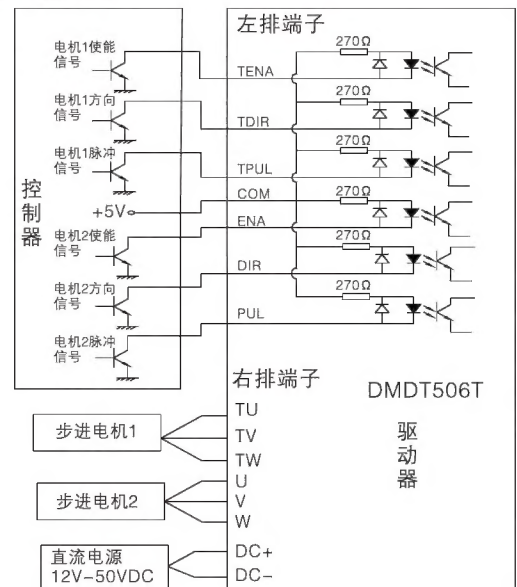


图5. DMDT506T驱动器接线

乐创自动化技术有限公司 Leetoo Automation Co., Ltd.
成都市高新区科园南路1号大一孵化园B座
电话：028-85149977 传真：028-85187774
Http: //www.leetoo.com E-mail: info@leetoo.com

北方区
北京010-58734961
济南0531-88152656
沈阳024-25640034
青岛0532-83726687

华中区
武汉027-59706312
合肥0551-5120737
华东区
上海021-54109746

华南区
深圳0755-86196647
厦门0592-8171669
西北区
西安029-88221326

西南区
重庆023-68699217
成都028-86316677
贵阳0851-6613268
昆明0871-5658690
南宁0771-2148851

服务投诉热线: 800-886-0021